



TITLE:

# 極小部分多様体の安定性について (リーマン部分多様体の幾何学)

AUTHOR(S):

森, 博

---

CITATION:

森, 博. 極小部分多様体の安定性について (リーマン部分多様体の幾何学). 数理解析研究所講究録 1976, 276: 12-25

ISSUE DATE:

1976-07

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/105997>

RIGHT:

# 極小部分多様体の安定性について

富山大 教育 森 博

## §1.

$M^m$  を orientable  $m$  次元 Riemann 多様体,  $\bar{M}^n$  を  $n$  次元 Riemann 多様体,  $x: M^m \rightarrow \bar{M}^n$  を minimal immersion とする。いま  $D \subset M^m$  を closure compact な領域 (i.e.  $D$  は  $M^m$  の open, connected subset で, その closure  $\bar{D}$  は compact である) で, その境界  $\partial D$  が, 区分的に滑らかであるとする (もちろん  $D$  が,  $M^m$  に等しい場合も考えることができる)。  $\partial D$  を固定する trivial でない任意の変分  $\varphi_t$  (ただし  $\varphi_0 = x$ ) について

$$\frac{d}{dt} \text{Volume } \varphi_t(D) \Big|_{t=0} = 0$$

であるが,

$$\frac{d^2}{dt^2} \text{Volume } \varphi_t(D) \Big|_{t=0} > 0$$

が、常に成り立つとき、 $D$ は、安定しているという。

ここでの目的は、上記のような $D$ の安定性に関する結果を述べることである。

1973年 M. do Carmo と J. L. Barbosa の両氏は、次の興味ある結果を得た。

定理 1 ([1]).  $x: M^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\phi: M^2 \rightarrow S^2 \subset \mathbb{R}^3$  を  $\mathbb{R}^3$  内の minimal surface と、その Gauss map を表わすものとする。 $D \subset M^2$  を closure compact な領域で、その境界が、有限個の区分的に滑らかな曲線から成り立っているものとする。

このとき、 $\text{Area } g(D) < 2\pi$  ならば、 $D$  は安定である。

続いて、1974年 J. Spruck 氏が、定理 1 の拡張を試み、J. Spruck と D. Hoffman の両氏によって得られた Sobolev の不等式 [5] を利用して、次の結果を得た。

定理 2 ([18]).  $x: M^2 \rightarrow \mathbb{R}^n (n \geq 3)$  を minimal immersion とし、 $D$  を上記の性質を有するものとする。このとき、正定数  $C_1$  があり、 $\int_D |K| dV < C_1$  ならば  $D$  は安定である。

ただし、 $K$  は、 $M$  の Gauss 曲率、 $dV$  は  $M$  の area element を表わす。(こゝに、 $C_1 = \frac{1}{54\pi}$ )

定理3 ([18]).  $x: M^m \rightarrow \mathbb{R}^n$  ( $m \geq 3, n \geq 4$ ) を *minimal immersion* とし、 $D$  を上記の性質を有するものとする。このとき、 $m$  のみに依存する正定数  $C_2(m)$  があり、

$(\int_D \|B\|^m dV)^{\frac{1}{m}} < C_2(m)$  ならば、 $D$  は、安定である。ただし、 $B$  は  $M^m$  の第二基本形式で、 $\|B\|$  は、その *norm* を表わし、 $dV$  は、 $M^m$  の *volume element* を表わす。

$$(こゝに、C_2(m) = 2^{-m} \frac{m-2}{(1+m)^{1+\frac{1}{m}}} \omega_m^{\frac{1}{m}})$$

注意、Spruck 氏は、定理2の定数  $C_1$  を  $n$  に依存する正定数のように書いてありますが、[5] の Sobolev の不等式を検討してみると、上記のような定数になることがわかる。

ここで、ambient space  $\bar{M}^n$  が、一般の Riemann 多様体である場合を考えてみることにする。

定理4 ([10]).  $\bar{M}^n$  ( $n \geq 4$ ) を完備、単連結で、断面曲率が  $-\epsilon^2 \leq K_\delta \leq -\delta\epsilon^2$  ( $0 \leq \epsilon, 0 < \delta \leq 1$ ) を満たす  $n$  次元 Riemann 多様体とし、 $M^m$  ( $m \geq 3$ ) をその  $m$  次元 *minimal submanifold*,  $D \subset M^m$  を *closure compact* な領域で、境界  $\partial D$  が、区分的に滑らかであるとする。  $D$  上の関数  $f$  を  $f(p) = \text{Max. } \{0, \|B\|^2(p) - m\delta\epsilon^2\}$  ( $p \in D$ ) によって定める。このとき、 $m$  のみに依存する正数  $d_1(m)$  があって、

10  
 $\left(\int_D f^{\frac{m}{2}} dV\right)^{\frac{1}{m}} < d_1(m)$  ならば、 $D$  は安定である。(ここに、 $d_1(m)$  は、定理3の定数  $C_2(m)$  に等しい。)

注意、定理4において、 $\phi=0$  の場合、定理3に帰着する。

定理5 ([10]).  $M^n$  ( $n \geq 4$ ) を断面曲率  $\bar{K}_0$  が、 $0 < \bar{K}_0 \leq \phi^2$  ( $\phi > 0$ ) を満たし、injectivity radius の  $M$  における下限  $\bar{R}(M^m)$  が、 $\bar{R}(M^m) \geq \frac{\pi}{\phi}$  を満たす  $n$  次元 Riemann 多様体とし、 $M^m$  ( $m \geq 3$ ) をその minimal submanifold とし、 $D$  を定理4と同じ性質をもつものとする。このとき、 $m$  にのみ依存する正定数  $d_2(m)$  があって、 $\left[\int_D (\|B\|^2 + m\phi^2)^{\frac{m}{2}} dV\right]^{\frac{1}{m}} < d_2(m)$  ならば、 $D$  は安定である。(ここに、 $d_2(m) = \frac{1}{\pi} 2^{\frac{1-m}{2}} \frac{m-2}{(m+1)^{1+\frac{1}{m}}} \omega_m^{\frac{1}{m}}$ )

更に、3次元単位球面  $S^3$  内の minimal surface の領域の安定性について、次のことが、成立する。

定理6 ([11]).  $M^2$  を3次元単位球面  $S^3$  内の minimal surface で、その Gauss 曲率  $K$  が、 $K \leq \frac{a-4}{a-2}$  ( $a \geq 4$ ) を満たしているものとする。 $D$  を定理1と同じ性質をもつものとする。このとき  $\int_D (1-K) dV < \frac{1}{2\sqrt{\pi}a}$  ならば、 $D$  は、安定である。

定理6の応用として、Plateau問題の解に関するある結果が得られる。まず、 $x: D(\mathbb{R}^2 \text{の単位球面}) \rightarrow S^3$  が、 $C^2(\bar{D})$ 写像で、 $D$ において、harmonicかつconformalとし、 $x|_{\partial D}$ は、 $\partial D$ から、 $S^3$ 内の $C^2$ 級 Jordan curve  $\Gamma$ への、homeomorphismを与えたとする。  $K$ を  $D$ から、写像  $x$ の singularitiesを除いた所で、定義される曲面の Gauss 曲率とする。すると Gauss-Bonnet の公式と R.D. Gulliver 氏[3]の結果を用いると次のことが、成立する。

系([11])  $x: D(\mathbb{R}^2 \text{の単位球体}) \rightarrow S^3$ を  $S^3$ 内の $C^2$ 級 Jordan curve  $\Gamma$ に対する Plateau 問題の解とする。上記の  $K$ が、 $K \leq \frac{a-4}{a-2}$  ( $a \geq 4$ ) を満たすものとする。このとき、 $\text{Area } x(D) + \int_{\Gamma} k(s) ds < 2\pi + \frac{1}{27\pi a}$  ならば、 $(D, x)$ は、安定である。ここには  $\int_{\Gamma} k(s) ds$ は、 $\Gamma$ の total curvature を表わす。

## §2.

以下定理5の証明の概略を述べることにする。

$\bar{M}^n$ を  $n$ 次元  $C^\infty$  Riemann 多様体とし、その Riemann 計量と Riemann 接続をそれぞれ  $\langle, \rangle$ ,  $\nabla$  とする。  $M = M^n$  を  $n$ 次元 orientable  $C^\infty$  多様体、 $x: M \rightarrow \bar{M}^n$  を minimal

immersion とし、 $\langle \cdot, \cdot \rangle$ ,  $\nabla$  をそれぞれ  $x$  によって、  
induce された  $M$  の Riemann 計量, Riemann 接続とする。 $TM, NM$   
をそれぞれ  $M$  の tangent bundle, normal bundle とし、  
 $TM_p, NM_p$  ( $p \in M$ ) をそれぞれ点  $p$  における  $M$  の tangent  
space, normal space とする。このとき、 $M$  の第二基本形  
式  $B$  は、対応  $B: TM \times TM \rightarrow NM$  で、 $B(X, Y) = \bar{\nabla}_X Y - \nabla_X Y$   
 $= (\bar{\nabla}_X Y)^\perp$ ,  $X, Y \in TM$ , によって与えられる。ここに、  
 $(\cdot)^\perp$  は、 $M$  の tangent vector を  $M$  の normal space  
へ射影することを表わす。

次に第二変分公式を導くために、いくつかの定義をする。  
まず、 $E \in NM_p$  に対して、 $\|B(E)\|^2 = \sum_{i,j} (\langle B(e_i, e_j), E \rangle)^2$   
とおく。ここに、 $\{e_i\}$  は、 $TM_p$  の orthonormal basis である。  
更に、 $\|B\| = (\sum_k \|B(E_k)\|^2)^{\frac{1}{2}}$  とおく。ここに  $\{E_k\}$  は、  
 $NM_p$  の orthonormal basis である。 $\|B\|$  は、orthonormal  
bases の取り方に依らないという意味において、well-defined  
である。 $\|B\|$  を第二基本形式  $B$  の norm と呼ぶ。

$\Gamma(NM)$  を  $NM$  の  $C^\infty$  cross-sections の作る vector space  
とし、Laplace operator  $\Delta: \Gamma(NM) \rightarrow \Gamma(NM)$  の定義を  
 $M$  の normal connection  $\nabla^\perp$  を用いて、

$$(\Delta V)(p) = \sum_j \{ \nabla_{e_j}^\perp \cdot \nabla_{e_j}^\perp V - (\nabla_{\nabla_{e_j} e_j}^\perp V) \}(p)$$

$\nu \in NM_p$  によって与える。ここで  $\{e_j\}$  は  $TM_p$  の *orthonormal basis* である。

$\bar{R}$  を  $\bar{M}^n$  の *curvature tensor* とするとき、

$$\bar{R}(X) = \sum_j \bar{R} e_j X e_j, \quad X \in T\bar{M}_p$$

と定める。ここで、 $\{e_j\}$  は  $TM_p$  の *orthonormal basis* とする。

$D \subset M^m$  を *closure compact* な領域で、その境界  $\partial D$  は、区分的に滑らかであるとする。 $E \in \mathcal{F}(TM)$  を  $E|_D$  は  $D$  上の *normal vector field*,  $E|_{\partial D} \equiv 0$  とし、 $\mathcal{F}_t$  を  $(\bar{M}^n$  内の)  $D$  の近傍において、 $E$  によって生成される *flow* とし、

$A(t) = \text{Volume } \mathcal{F}_t(D)$  とおく。このとき第二変分公式は、次の式で表わされる。

$$\left. \frac{d^2 A}{dt^2} \right|_{t=0} = - \int_D \{ \langle E, \Delta E \rangle + \|B(E)\|^2 - \langle \bar{R}(E), E \rangle \} dV$$

そこで、 $E = u\nu$  ( $\nu$  は  $D$  上の *unit normal vector field*,  $u$  は  $\bar{D}$  上の  $C^\infty$  function で  $\partial D$  上で *vanish* する) において、上の変分公式を書き直すと、次の *lemma* が成立する。

*Lemma 1.*  $\bar{M}^n, M^m, D$  は定理5の仮定を満たすとする。

このとき、
$$\left. \frac{d^2 A}{dt^2} \right|_{t=0} \geq - \int_D \{ u \Delta u + (\|B\|^2 + mb^2) u^2 \} dV$$



$$= \int_D \{ |\nabla u|^2 - (\|B\|^2 + m b^2) u^2 \} dV$$

が、成立する。ここに  $\nabla u$  は、 $u$  の gradient vector field である。

定理5の正定数  $d_2(m)$  の存在は、次の Lemma から、わかる。

Lemma 2.  $M^n$ ,  $M$ ,  $D$  は、定理5と同じとする。 $h$  を  $\bar{D}$  上で、non-negative  $C^1$  級関数で、 $\partial D$  上で、vanish するものとする。このとき、

$$\left[ \int_D h^{\frac{2m}{m-2}} dV \right]^{\frac{m-2}{2m}} \leq d_2^{-1} \left( \int_D |\nabla h|^2 dV \right)^{\frac{1}{2}}$$

が、成立する。ただし、次の条件を満たすものとする。

$$(i) \theta \left[ \frac{\text{Vol}(\text{supp } h)}{(1-\alpha) \omega_m} \right]^{\frac{1}{m}} \leq \frac{1}{2}, \quad (ii) 2\rho \leq R(M^m)$$

$$\text{ここに、} \rho = \frac{1}{\theta} \sin^{-1} \left[ 2\theta \left( \frac{\text{Vol}(\text{supp } h)}{(1-\alpha) \omega_m} \right)^{\frac{1}{m}} \right],$$

$$d_2 = d_2(m, \alpha) = \frac{1}{\pi} 2^{1-m} \alpha (1-\alpha)^{\frac{1}{m} \frac{m-2}{m}} \omega_m^{\frac{1}{m}}, \quad \alpha \text{ は、}$$

$0 < \alpha < 1$  なる free parameter,  $\omega_m$  は、 $\mathbb{R}^m$  の単位球体の体積とする。

注意.  $d_2(m, d)$  は  $d = \frac{m}{m+1}$  のとき 最大値をとり、更に定理5の  $d_2(m)$  に等しい。この仮定 " $\bar{D}$  上で  $C^1$  級である" を " $u \in H_1^0(D)$ " に代えても成立する。ここに  $H_1^0(D)$  は Sobolev space である。また容易に、定理5の条件から、lemma 2 の条件 (i), (ii) が、満たされることがわかる。J. Spruck と D. Hoffman の両氏の得た Sobolev の不等式の証明に gap がありますが、上記の Lemma 2 は、その gap を補正した後に適用することにより、得たものである。

### 定理5の証明

$D$  が 安定であることを示すには、Lemma 1 によって、

仮定  $\left( \int_D (\|B\|^2 + mb^2)^{\frac{m}{2}} dV \right)^{\frac{1}{m}} < d_2(m)$  から、

$$(1) \quad \int_D (\|B\|^2 + mb^2) u^2 dV < \int_D |\nabla u|^2 dV$$

for all  $u \neq 0$  in  $H_1^0(D)$

であることを示すとよい。このことを背理法を用いて示す。  
つまり、

$$(2) \quad \int_D |\nabla u|^2 dV \leq \int_D (\|B\|^2 + mb^2) u^2 dV$$

for some  $u \neq 0$  in  $H_1^0(D)$

であると仮定して矛盾を導く。Sobolev space  $H_0^1(D)$  の性質から不等式 (2) における  $u$  が " $u \geq 0$  on  $\bar{D}$ " であるとしてよい。すると lemma 2 の注意から、

$$(3) \left( \int_D u^{\frac{2m}{m-2}} dV \right)^{\frac{m-2}{2m}} \leq d_2(m)^{-1} \left( \int_D |\nabla u|^2 dV \right)^{\frac{1}{2}}$$

(2), (3) と Hölder の不等式から、

$$\begin{aligned} \left( \int_D u^{\frac{2m}{m-2}} dV \right)^{\frac{m-2}{2m}} &\leq d_2(m)^{-1} \left( \int_D (\|B\|^2 + m\ell^2) u^2 dV \right)^{\frac{1}{2}} \\ &\leq d_2(m)^{-1} \left[ \left( \int_D (\|B\|^2 + m\ell^2)^{\frac{m}{2}} dV \right)^{\frac{2}{m}} \left( \int_D u^{\frac{2m}{m-2}} dV \right)^{\frac{m-2}{m}} \right]^{\frac{1}{2}} \end{aligned}$$

従って、

$$\left( \int_D (\|B\|^2 + m\ell^2)^{\frac{m}{2}} dV \right)^{\frac{1}{m}} \geq d_2(m)$$

となり、矛盾が生ずる。故に定理 5 が示されたことになる。

### §3.

定理 5 の例を述べることにする。まず、ambient space  $\bar{M}^n$  を標準的な Riemann 計量を持つ  $(m+1)$  次元単位球面  $S^{m+1}$  ( $n=m+1$ ) とする。 $\bar{M}^{m+1}$  は明らかに、 $\ell=1$  に対して、定理 5 の仮定を満たしている (i.e.  $K_0 \equiv 1$  かつ  $R(\bar{M}) \equiv \pi$ )。

次に、 $0 < \alpha < 1$  なる実数  $\alpha$  に対して、

$$\Sigma_\alpha^m = \{x = (x', \dots, x^{m+1}) \in S^m : x^{m+1} \geq \alpha\}$$

とおく。ここに  $S^m$  は  $m$  次元単位球面とする。このとき、 $\Sigma_\alpha^m$  は  $S^{m+1}$  の compact orientable,  $n$  次元 totally geodesic submanifold で、境界  $\partial \Sigma_\alpha^m = \{x = (x', \dots, x^{m+1}) \in S^m : x^{m+1} = \alpha\}$  を持つ。他方  $\text{Vol } \Sigma_\alpha^m$  は  $\alpha$  に関する単調減少、連続関数で、 $\alpha \rightarrow 1$  のとき  $\text{Vol } \Sigma_\alpha^m \rightarrow 0$  である。

従って、定理5の条件、つまり、

$$\left( \int_{\Sigma_\alpha^m} (\|B\|^2 + m)^{\frac{m}{2}} dV \right)^{\frac{1}{m}} = m^{\frac{1}{2}} (\text{Vol } \Sigma_\alpha^m)^{\frac{1}{m}} < d_2(m)$$

を満たす  $\alpha$  が存在する。故に、ある  $\alpha$  ( $0 < \alpha < 1$ ) が存在し、  
 2. “ $S^{m+1}$  内に、境界を持つ compact orientable,  $m$  次元 totally geodesic (それ故 minimal) submanifold  $\Sigma_\alpha^m$  が、安定である” が成立する。次に別の例を構成するため、  
 $\mathbb{R}^{m+2}$  を  $\mathbb{R}^{p+1}$  と  $\mathbb{R}^{q+1}$  の直積と考え、

$$\Sigma_\alpha^p(r) = \{x = (x', \dots, x^{p+1}) \in S^p(r) : x^{p+1} \geq \alpha\}$$

$$\Sigma_\beta^q(\rho) = \{y = (y', \dots, y^{q+1}) \in S^q(\rho) : y^{q+1} \geq \beta\}$$

とおく。ここに  $p+q=m$ ;  $r, \rho > 0$ ,  $r^2 + \rho^2 = 1$ ;  $0 < \alpha, \beta < 1$  であり、 $S^p(r)$  は  $\mathbb{R}^{p+1}$  の原点を中心とする半径  $r$  の球面とし、 $S^q(\rho)$  についても同様とする。

このとき  $M := \Sigma_\alpha^p(r) \times \Sigma_\beta^q(\rho)$  は  $S^{m+1}$  内の compact

orientable submanifold で、その境界は、

$$(\partial \Sigma_{\alpha}^p(r) \times \Sigma_{\beta}^q(\rho)) \cup (\Sigma_{\alpha}^p(r) \times \partial \Sigma_{\beta}^q(\rho)) \text{ である。}$$

ところで、 $M$  の第二基本形式  $B$  は、固有値として、

$$\frac{\rho}{r} (\text{multiplicity } p) \text{ と、 } -\frac{r}{\rho} (\text{multiplicity } q) \text{ を持つから、}$$

$M$  が、minimal であるための必要十分条件は、 $r = \sqrt{\frac{p}{m}}$ ,  $\rho = \sqrt{\frac{q}{m}}$  である。よって、 $M$  が、minimal であるならば、

$\|B\|^2 = m$  となる。従って、先程の例の構成の議論から、定理 5 の条件、つまり、

$$\left( \int_{\Sigma_{\alpha}^p(\sqrt{\frac{p}{m}}) \times \Sigma_{\beta}^q(\sqrt{\frac{q}{m}})} (\|B\|^2 + m)^{\frac{m}{2}} dV \right)^{\frac{1}{m}} \\ = (2m)^{\frac{1}{2}} \text{Vol } \Sigma_{\alpha}^p(\sqrt{\frac{p}{m}}) \cdot \text{Vol } \Sigma_{\beta}^q(\sqrt{\frac{q}{m}}) < d_2(m)$$

を満たす、 $\alpha, \beta$  が、存在する。故に、ある  $\alpha, \beta$

$(0 < \alpha, \beta < 1)$  が、存在して、“ $S^{m+1}$  内に、境界を持つ、

compact orientable  $m$  次元 minimal submanifold

$\Sigma_{\alpha}^p(\sqrt{\frac{p}{m}}) \times \Sigma_{\beta}^q(\sqrt{\frac{q}{m}})$  が、安定である。”が、成立する。

この minimal submanifold は、明らかに、totally geodesic でない。

## References

- [1] J. L. Barbosa and M. do Carmo, On the size of a stable minimal surface in  $R^3$ , preprint (1973).
- [2] S. S. Chern, Minimal submanifolds in a Riemannian manifold, Mimeographed Lecture Notes, Univ. of Kansas, 1968.
- [3] R. D. Gulliver II, Regularity of minimizing surfaces prescribed mean curvature, Ann. of Math., Vol.97 (1973), 275 - 305.
- [4] E. Heinz and S. Hildebrandt, Some remarks on minimal surfaces in Riemannian manifolds, Comm. Pure and Appl. Math., Vol.23 (1970), 371 - 377.
- [5] D. Hoffman and J. Spruck, Sobolev and isoperimetric inequalities for Riemannian submanifolds, Comm. Pure and Appl. Math., Vol.27 (1974), 715 - 727.
- [6] ———, A correction to [5], Comm. Pure and Appl. Math., Vol.28 (1975), 765 - 766.
- [7] S. Kobayashi and K. Nomizu, Foundations of differential geometry, Vol.II, Interscience, New York, 1969.
- [8] H. B. Lawson, Jr., Minimal varieties in constant curvature manifolds, Ph. D. thesis, Stanford Univ., 1968.
- [9] ———, Minimal Varieties in Real and Complex Geometry, Univ. of Montréal Press, Montréal, 1973.
- [10] H. Mori, Notes on the stability of minimal submanifolds of Riemannian manifolds, preprint (1975).

- [11] H. Mori, A note on the stability of minimal surfaces of 3-dimensional unit sphere, preprint (1976).
- [12] C. B. Morrey, Jr., Multiple Integrals in the Calculus of Variations, Springer - Verlag, New York, 1966.
- [13] R. Osserman, A proof of the regularity everywhere of the classical solution to Plateau's problem, Ann. of Math., Vol.91 (1970), 550 - 569.
- [14] T. Ōtsuki, A remark on the Sobolev inequality for Riemannian submanifolds, Proc. Japan Acad., Vol.51 (1975), 785 - 789.
- [15] S. Sasaki, Differential Geometry in the large (in Japanese), Shibundō, Tokyo, 1957.
- [16] ———, On the total curvature of a closed curve, Japan J. Math., Vol.29 (1959), 118 - 125.
- [17] J. Simons, Minimal varieties in Riemannian manifolds, Ann. of Math., Vol.88 (1968), 62 - 105.
- [18] J. Spruck, Remarks on the stability of minimal submanifolds of  $R^n$ , preprint (1974).